

Rec'd PCT/PTO 14 JUL 2004  
10/501386  
CT/JP03/11193

日 本 国 特 許 庁  
JAPAN PATENT OFFICE

02.09.03

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日  
Date of Application: 2002年 9月 3日

出 願 番 号  
Application Number: 特願2002-258108  
[ST. 10/C]: [JP2002-258108]

出 願 人  
Applicant(s): 株式会社トプコン

REC'D 17 OCT 200

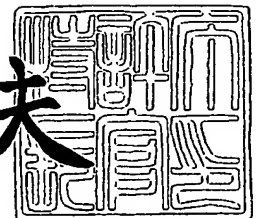
WIPO PC

PRIORITY DOCUMENT  
SUBMITTED OR TRANSMITTED IN  
COMPLIANCE WITH  
RULE 17.1(a) OR (b)

2003年10月 2日

特許庁長官  
Commissioner,  
Japan Patent Office

今 井 康 夫



【書類名】 特許願

【整理番号】 PT140504

【提出日】 平成14年 9月 3日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 G01L 15/00

【発明の名称】 測量装置

【発明者】

    【住所又は居所】 東京都板橋区蓮沼町 7 5 番 1 号 株式会社トプコン内

    【氏名】 熊谷 薫

【発明者】

    【住所又は居所】 東京都板橋区蓮沼町 7 5 番 1 号 株式会社トプコン内

    【氏名】 大友 文夫

【特許出願人】

    【識別番号】 000220343

    【氏名又は名称】 株式会社トプコン

【代理人】

    【識別番号】 100083563

    【弁理士】

    【氏名又は名称】 三好 祥二

【手数料の表示】

    【予納台帳番号】 058584

    【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

    【物件名】 明細書 1

    【物件名】 図面 1

    【物件名】 要約書 1

    【包括委任状番号】 9002867

【ブルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】

測量装置

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 装置本体と該装置本体に着脱可能な操作装置とを有し、前記装置本体は測定対象物に向けて測定光を照射し、前記測定対象物からの反射光に基づいて位置を測定する測量装置に於いて、前記測定光を発し距離を測定する測距部と、画像を取得する為の撮像部と、前記測定対象物に測定光を向け、前記測定対象物からの反射光を受光部に向けると共に照射方向の画像を前記撮像部に向ける回動自在の反射ミラーと、該反射ミラーの回動位置を検知する検知手段と、少なくとも前記測距部、撮像部及び反射ミラーの回動位置を制御する制御部とを具備し、前記操作装置は前記撮像部の取得した画像を表示する表示部を備えたことを特徴とする測量装置。

【請求項 2】 傾きを調整し前記装置本体を水平又は鉛直に設定する為の整準部を有し、前記操作装置は整準部を作動させる操作スイッチを備える請求項 1 の測量装置。

【請求項 3】 前記装置本体と操作装置とは送受信部を介して無線通信可能であり、分離した前記操作装置より前記装置本体を操作可能である請求項 1 の測量装置。

【請求項 4】 前記装置本体と操作装置とを有し、前記装置本体は測定対象物に向けて測定光を照射し、前記測定対象物からの反射光に基づいて位置を測定する測量装置に於いて、前記測定光を発し距離を測定する測距部と、画像を取得する為の撮像部と、前記測定対象物に測定光を向け、前記測定対象物からの反射光を受光部に向けると共に照射方向の画像を前記撮像部に向ける回動自在の反射ミラーと、該反射ミラーの回動位置を検知する検知手段と、少なくとも前記測距部、撮像部及び反射ミラーを制御する制御部と、該制御部を介して操作を行う為の操作信号を受信すると共に前記撮像部が取得した画像データを送信する第 1 の送受信部とを具備し、前記操作装置はプログラムにより動作する表示部と操作部と、前記操作装置からの前記装置本体の操作及び前記撮像部が取得した画像デー

タの表示を可能とし、前記第1の送受信部との間で通信が可能である第2の送受信部とを具備することを特徴とする測量装置。

【請求項5】 傾きを調整し前記装置本体を水平又は鉛直に設定する為の整準部を有し、該整準部は前記操作装置により制御可能な請求項4の測量装置。

【請求項6】 前記操作装置はプログラムにより動作する操作部と、画像データを表示する為の表示部とを備え、前記プログラムは前記表示部に測量の操作手順を示す機能を有し、表示される操作にしたがって前記装置本体を制御する請求項4の測量装置。

【請求項7】 前記第1、第2の送受信部は通信用データを共通のプロトコルで確立する他の通信装置に送受信する請求項4の測量装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、測定対象地点の測距を行うと共に画像の取得が可能な測量装置に関するものである。

【0002】

【従来の技術】

従来、測定対象の位置を自動的に測定する装置としては、測距部を具備するトータルステーションを自動化した自動測量装置が知られている。

【0003】

図7に於いて従来の自動測量装置について説明する。

【0004】

整準部1に基盤部2が設けられ、該基盤部2に水平回転軸3を介して托架部4が水平方向に回転自在に設けられ、該托架部4には鉛直回転軸5を介して鏡筒部6が鉛直方向に回転自在に設けられている。

【0005】

前記水平回転軸3には水平回転ギア7が嵌着され、前記基盤部2に水平回転モータ8が取付けられ、該水平回転モータ8の出力軸に水平回転駆動ギア9が嵌着され、該水平回転駆動ギア9が前記水平回転ギア7に噛合している。又、前記水

平回転軸 3 と基盤部 2 側との間には水平角検出エンコーダ 11 が設けられている。

#### 【0006】

前記托架部 4 は前記水平回転モータ 8 により前記水平回転駆動ギア 9、水平回転ギア 7 を介して水平方向に回転され、回転角は前記水平角検出エンコーダ 11 によって検出される様になっている。

#### 【0007】

前記鉛直回転軸 5 には鉛直回転ギア 12 が嵌着され、前記托架部 4 には鉛直回転モータ 13 が取付けられ、該鉛直回転モータ 13 の出力軸には垂直回転駆動ギア 14 が設けられ、該垂直回転駆動ギア 14 は前記鉛直回転ギア 12 に噛合している。又、前記鉛直回転軸 5 と前記托架部 4 間には鉛直角検出エンコーダ 15 が設けられている。

#### 【0008】

前記鏡筒部 6 は前記鉛直回転モータ 13 により鉛直方向に回転され、鉛直方向の角度は前記鉛直角検出エンコーダ 15 により検出される様になっている。

#### 【0009】

前記鏡筒部 6 には視準望遠鏡 16、測距部（図示せず）、測定対象に設置されたプリズム反射体（測定対象物）を追尾する追尾手段が組込まれている。前記托架部 4 には傾斜を検出するチルトセンサ、前記水平回転モータ 8、鉛直回転モータ 13、測距部（図示せず）を駆動制御する制御部（図示せず）、測量装置を作動操作する為の操作部、作動条件、測定結果等が表示される表示部（図示せず）、前記制御部、前記水平回転モータ 8、前記鉛直回転モータ 13 に電力を供給するバッテリー（図示せず）が設けられている。

#### 【0010】

上記した従来の測量装置で、視準方向の画像データを取得する構成としては、前記鏡筒部 6 の視準望遠鏡 16 の接眼部分に画像センサ（図示せず）が取付けられ、前記視準望遠鏡 16 を透して得られた画像が前記画像センサにより電気信号として出力される様になっている。

#### 【0011】

而して、前記制御部が前記水平角検出エンコーダ 11 からの信号を監視しつつ、前記水平回転モータ 8 を駆動して前記托架部 4 を水平回転し、又前記鉛直角検出エンコーダ 15 からの信号を監視しつつ、前記鉛直回転モータ 13 を駆動して前記鏡筒部 6 を鉛直回転し、前記視準望遠鏡 16 を所要の方向に視準し、測定対象物迄の距離を測距し、或は測定対象の周囲の画像データを取得している。

#### 【0012】

##### 【発明が解決しようとする課題】

近年、測距データに関連付けて画像データが必要とされる場合が多くなっている。例えば、測定地点を視覚的に識別できる様にする為、測距データを測定地点の画像と共に表示する等である。更に、測定地点のみならず、測定地点周辺の画像を要求される場合も多々生じている。更に、画像データの取得を主目的とし、画像データを位置データとして測距データを必要とする需要も多くなっている。

#### 【0013】

従来の自動測量装置は、基本的に測定対象を正確に視準して測定を行うものである。従来の自動測量装置で得られる画像データは前記視準望遠鏡 16 を透して得られるものであり、測定対象を含む極限られた範囲の画像であり、測定地点の副次的なものであった。

#### 【0014】

更に、従来の自動測量装置では測定地点を一点一点視準し測量することから高速で測定地点を変更してデータを取得することは難しく、又測定地点を変更する場合に変更途中の画像を連続して取得することはできなかった。

#### 【0015】

又、連続的な画像データは、鳥瞰的な画像を作製する場合に必要とされることが多く、この場合、自動測量装置を地上より高い位置に設置する必要がある。従来のものでは、測定条件、データ取得条件等、自動測量装置を作動させる為の指示は直接自動測量装置に入力する必要があり、測量者はその都度自動測量装置が設置された場所迄上らなければならない等の面倒さがあった。

#### 【0016】

本発明は斯かる実情に鑑み、広範囲の連続した画像データの取得が可能であり

、又、操作性、作業性に優れた測量装置を提供するものである。

【0017】

【課題を解決するための手段】

本発明は、装置本体と該装置本体に着脱可能な操作装置とを有し、前記装置本体は測定対象物に向けて測定光を照射し、前記測定対象物からの反射光に基づいて位置を測定する測量装置に於いて、前記測定光を発し距離を測定する測距部と、画像を取得する為の撮像部と、前記測定対象物に測定光を向け、前記測定対象物からの反射光を受光部に向けると共に照射方向の画像を前記撮像部に向ける回動自在の反射ミラーと、該反射ミラーの回動位置を検知する検知手段と、少なくとも前記測距部、撮像部及び反射ミラーの回動位置を制御する制御部とを具備し、前記操作装置は前記撮像部の取得した画像を表示する表示部を備えた測量装置に係り、又傾きを調整し前記装置本体を水平又は鉛直に設定する為の整準部を有し、前記操作装置は整準部を作動させる操作スイッチを備える測量装置に係り、又前記装置本体と操作装置とは送受信部を介して無線通信可能であり、分離した前記操作装置より前記装置本体を操作可能である測量装置に係り、又前記装置本体と操作装置とを有し、前記装置本体は測定対象物に向けて測定光を照射し、前記測定対象物からの反射光に基づいて位置を測定する測量装置に於いて、前記測定光を発し距離を測定する測距部と、画像を取得する為の撮像部と、前記測定対象物に測定光を向け、前記測定対象物からの反射光を受光部に向けると共に照射方向の画像を前記撮像部に向ける回動自在の反射ミラーと、該反射ミラーの回動位置を検知する検知手段と、少なくとも前記測距部、撮像部及び反射ミラーを制御する制御部と、該制御部を介して操作を行う為の操作信号を受信すると共に前記撮像部が取得した画像データを送信する第1の送受信部とを具備し、前記操作装置はプログラムにより動作する表示部と操作部と、前記操作装置からの前記装置本体の操作及び前記撮像部が取得した画像データの表示を可能とし、前記第1の送受信部との間で通信が可能である第2の送受信部とを具備する測量装置に係り、又傾きを調整し前記装置本体を水平又は鉛直に設定する為の整準部を有し、該整準部は前記操作装置により制御可能な測量装置に係り、又前記操作装置はプログラムにより動作する操作部と、画像データを表示する為の表示部とを備え、

前記プログラムは前記表示部に測量の操作手順を示す機能を有し、表示される操作にしたがって前記装置本体を制御する測量装置に係り、更に又前記第 1、第 2 の送受信部は通信用データを共通のプロトコルで確立する他の通信装置に送受信する測量装置に係るものである。

#### 【0018】

#### 【発明の実施の形態】

以下、図面を参照しつつ本発明の実施の形態を説明する。

#### 【0019】

測量装置 20 は測量装置本体 21 と整準部 59、本体ケース 22 に着脱可能に設けられた操作装置 67 から構成されている。

#### 【0020】

先ず、前記測量装置本体 21 について説明する。

#### 【0021】

前記本体ケース 22 の上面には凹部 23 が形成され、該凹部 23 には周囲にフランジ部 24 が形成される様に孔 25 が穿設され、フランジ付中空軸 26 が前記孔 25 と同心に前記フランジ部 24 に取付けられ、前記フランジ付中空軸 26 に回転部 27 が軸受 28 を介して回転自在に外嵌されている。前記回転部 27 にはエンコーダ用のパターンリング 29 が前記回転部 27 の回転軸に対して垂直に設けられ、該パターンリング 29 に対向して検出部 30 が前記凹部 23 の内周壁面に設けられ、前記検出部 30 と前記パターンリング 29 により水平角エンコーダ 31 が構成されている。

#### 【0022】

前記本体ケース 22 内部に前記フランジ部 24 を挟み、前記パターンリング 29 と対向して光学式の傾斜測定部 32 が設けられ、該傾斜測定部 32 は前記フランジ部 24 に穿設された窓孔 33 を通して前記パターンリング 29 に傾斜検出光を射出する様になっている。前記傾斜測定部 32 は内部に自由液面を有し、該自由液面と前記パターンリング 29 との相対角度、即ち該パターンリング 29 の水平に対する傾斜角を、前記自由液面からの反射光と前記パターンリング 29 からの反射光との比較で検出できる様になっている。前記傾斜測定部 32 の検出結果



は後述する制御部 74 に入力される。

【0023】

前記回転部 27 の上端にはウォームホイール 34 が嵌着され、前記本体ケース 22 の上面には水平回転モータ 35 が設けられ、該水平回転モータ 35 の出力軸に設けられたウォームギア 36 が前記ウォームホイール 34 に噛合している。

【0024】

前記回転部 27 の上面には相対向する一对のブラケット 37、37 が立設され、該ブラケット 37、37 間に水平回転軸 38 が回転自在に設けられ、該水平回転軸 38 に一端部に高低角エンコーダ 41 のパターンリング 39 が固着され、前記回転部 27 には前記パターンリング 39 に対応して検出部 40 が設けられている。前記水平回転軸 38 の他端部にはウォームホイール 42 が嵌着され、前記回転部 27 の上面には鉛直回転モータ 43 が設けられ、該鉛直回転モータ 43 の出力軸に嵌着したウォームギア 44 が前記ウォームホイール 42 に噛合する。

【0025】

前記水平回転軸 38 には反射ミラー 45 が固着されている。

【0026】

前記フランジ付中空軸 26 の下端には該フランジ付中空軸 26 と同心に鏡筒 46 が取付けられ、該鏡筒 46 の中心線上には上側から対物レンズ 47、小ミラー 48、所定波長帯の光線を反射するダイクロイックプリズム 49、画像受光部 51 が配設されている。該画像受光部 51 としては CCD センサ等が用いられる。

【0027】

前記小ミラー 48 の反射光軸上にコンデンサレンズ 52、画像取得用発光部 53 が配設され、前記ダイクロイックプリズム 49 に対向する一方には測定光発光部 54 が設けられ、前記ダイクロイックプリズム 49 に対向する他方には測定光検出部 55 が配設されている。

【0028】

前記画像取得用発光部 53、画像受光部 51 は撮像部 50 を構成し、前記測定光発光部 54、測定光検出部 55 は測距部 56 を構成する。

【0029】

尚、74は電池等の電源部を具備する制御部である。

#### 【0030】

前記本体ケース22の上面には前記反射ミラー45、水平回動モータ35等を水密に覆うカバー57が設けられ、該カバー57はガラス等の透明材質となっている。

#### 【0031】

次に、前記整準部59について説明する。

#### 【0032】

台座60に支柱61が立設され、該支柱61の先端は球面となっており、前記本体ケース22の下面に形成された凹部に傾動自在に嵌合している。前記支柱61を頂点として3角形の他の2頂点の位置に、前記本体ケース22の底面を螺合貫通するレベル調整螺子62（一方は図示せず）が設けられ、該レベル調整螺子62の上端にはギア63が嵌着されている。前記本体ケース22の底面にはレベル調整モータ64が設けられ、該レベル調整モータ64の出力軸に設けられたピニオンギア65が前記ギア63に噛合している。前記レベル調整モータ64は前記制御部74によって駆動制御される。

#### 【0033】

前記操作装置67は送受信部75と無線でのデータ通信が可能な送受信部68を具備し、更に操作部69、表示部70を具備している。

#### 【0034】

図3により前記制御部74について説明する。

#### 【0035】

該制御部74は前記送受信部75、演算処理部（CPU）76、記憶部77、画像データ制御処理部78、測距データ制御処理部79、角度演算部81、モータ駆動部82等から構成されている。

#### 【0036】

前記記憶部77には、測定対象物（反射プリズム）72の自動追尾に必要なプログラム、或は測距測角、画像取得、画像上の測定対象物の位置から測路データを補正するのに必要なシーケンスプログラム、或は測量者の作業性を向上させる

為の操作ガイダンスを表示するプログラム等が格納されている。

【 0 0 3 7 】

前記画像データ制御処理部 7 8 は前記撮像部 5 0 で得られた信号をイメージデータ等所要の信号に変換し前記演算処理部 7 6 に出力する。前記測距データ制御処理部 7 9 は前記測距部 5 6 で得られた信号から前記測定対象物 7 2 迄の測距データを演算し、前記演算処理部 7 6 に出力する。

【 0 0 3 8 】

又、前記角度演算部 8 1 は前記水平角エンコーダ 3 1、高低角エンコーダ 4 1 からの信号に基づき測定光の射出方向を演算し、演算結果は前記演算処理部 7 6 に入力する。又、前記傾斜測定部 3 2 から前記鏡筒 4 6 の中心軸、即ち光軸 8 3 の鉛直状態が前記演算処理部 7 6 に入力される。

【 0 0 3 9 】

又、前記演算処理部 7 6 は前記画像データ制御処理部 7 8、測距データ制御処理部 7 9 からのそれぞれのデータを前記記憶部 7 7 に記録し、或は画像データと測距データとを関連付けて前記記憶部 7 7 に記録する。

【 0 0 4 0 】

以下、作動について説明する。

【 0 0 4 1 】

図 4 で示される様に、前記測量装置 2 0 は例えば数m程度の高さの三脚 8 4 の上に設置され、或は既知の構造物（図示せず）に設置される。

【 0 0 4 2 】

前記操作装置 6 7 は前記測量装置本体 2 1 に対して着脱可能であり、前記操作装置 6 7 を前記測量装置本体 2 1 に取付けた状態で前記測量装置 2 0 を操作することも可能である。

【 0 0 4 3 】

又、図 4 で示される様に、測量者の手の届かない様な場所に設置される場合は、前記操作装置 6 7 を前記測量装置本体 2 1 から取外して遠隔操作を行う。

【 0 0 4 4 】

既知点に前記三脚 8 4 を介して前記測量装置 2 0 が設置される。前記操作装置

67の前記操作部69により測定条件等を入力すると、前記送受信部68より指令信号が発信され、前記送受信部75に受信される。

【0045】

受信信号は前記演算処理部76に入力され、該演算処理部76は前記記憶部77に記録されている測定プログラムを起動する。

【0046】

測定が開始されると、前記測定プログラムは先ず前記測量装置本体21の整準を行う。尚、整準については単独で行える様、測量とは別動作とし、前記操作装置67には整準作動の操作スイッチ（図示せず）が設けられ、前記送受信部75からは整準の状態が送信され、前記表示部70には整準状態が表示される。

【0047】

整準作動が開始されると、前記演算処理部76は前記傾斜測定部32からの信号に基づき前記モータ駆動部82を介して前記レベル調整モータ64を駆動制御し、前記光軸83が鉛直となる様に前記測量装置本体21の傾きを修正する。

【0048】

前記画像データ制御処理部78を介して前記撮像部50が駆動される。前記測定光発光部54より測定光が発せられ、測定光は前記ダイクロイックプリズム49によって反射され、前記反射ミラー45へ向けられる。又、前記測距データ制御処理部79を介して前記測距部56が駆動される。前記画像取得用発光部53より画像取得用の光が発せられ、前記小ミラー48で反射され、前記反射ミラー45へ向けられる。

【0049】

並行して、前記モータ駆動部82を介して前記水平回動モータ35、鉛直回動モータ43が駆動され、前記反射ミラー45が水平回転、鉛直回転される。該反射ミラー45を経て照射された前記測定対象物72を追尾測定する為の画像取得用の光は前記測定対象物72で反射され、前記反射ミラー45を経て前記画像受光部51へ入射する。

【0050】

前記撮像部50は、前記反射ミラー45の水平回転、鉛直回転に対応して、画

像を取得する。又、前記画像データ制御処理部 78 は前記撮像部 50 から取得した画像から前記測定対象物 72 を判別し、画像中での位置を演算し、前記演算処理部 76 に入力する。該演算処理部 76 は前記測定対象物 72 の画像中での位置、及びその時の前記角度演算部 81 から取得した高低角、水平角から、前記測定対象物 72 の方向を演算確定する。

#### 【0051】

演算し確定した該測定対象物 72 の方向に基づき前記水平回動モータ 35、鉛直回動モータ 43 を駆動し、前記反射ミラー 45 を介して前記画像取得用発光部 53 から射出される測定光を前記測定対象物 72 に向ける。

#### 【0052】

前記測定対象物 72 からの反射測定光を前記測定光検出部 55 が受光し、前記測距部 56 は該測定光検出部 55 からの信号を基に前記測定対象物 72 迄の距離を測定する。

#### 【0053】

測定された距離は、高低角、水平角及び画像データと関連付けられ、前記記憶部 77 に記録される。又、前記送受信部 75 を介して前記操作装置 67 に送出される。前記表示部 70 には前記測定対象物 72 を含む周辺の画像と共に測距距離、高低角、水平角等の測距データと共に表示される。

#### 【0054】

又、前記測定対象物 72 の周辺について広範囲の画像を取得する場合は、該測定対象物 72 を基準として所要角度の範囲で前記反射ミラー 45 を水平回転、鉛直回転させ、該反射ミラー 45 の向きを所定角度変更する毎に、前記撮像部 50 により画像を取得し、前記画像データ制御処理部 78 により画像をデータ化する。又、画像を取得した時点での水平角、高低角を前記水平角エンコーダ 31、高低角エンコーダ 41 及び前記角度演算部 81 を介して検出し、検出した水平角、高低角と取得した画像データとを関連付けて前記記憶部 77 に記録する。

#### 【0055】

而して、取得した画像データを合成することで、広範囲の画像が得られる。

#### 【0056】

次に、前記三脚 84 を別の既知点に移動し、前記測量装置 20 の位置を変え、異なる方向から前記測定対象物 72 についての測量、及び該測定対象物 72 を基準として画像データを取得する。

【0057】

前記測定対象物 72 が複数ある場合も同様に、順次に画像データを取得する。

【0058】

前記測定対象物 72 に関して 2 方向からの測距データ、画像データを取得し、更に合成することで、立体画像が得られる。

【0059】

図 5、図 6 は他の実施の形態を示している。尚、図中、図 3 で示したものと同等のものには同符号を付し、その説明を省略する。

【0060】

該他の実施の形態では、前記操作装置 67 の代りに汎用の操作装置 85 で測量装置本体 21 を操作する様にしたものである。この場合、前記操作装置 67 は前記測量装置本体 21 に固定的に取付けられてもよく、或は省略してもよい。

【0061】

前記操作装置 85 は表示部 86、操作部 87、記憶装置 88 を具備した例えば、ノート型のパソコンが用いられる。或は、更に小型の PDA 等であってもよい。前記操作装置 85 のハードディスク等の記憶装置 88 に前記測量装置 20 を操作する為の操作ソフトウェア 91 を格納し、又送受信部 89、例えばカード型の送受信部 89 をノート型のパソコンのカードスロットに挿入する。尚、前記操作ソフトウェア 91 は、前記測量装置 20 から送信されたデータを処理し、或は前記表示部 86 に表示する機能を有する。又前記操作ソフトウェア 91 は測量者の作業性を向上させる為の操作ガイダンス機能を有し、必要な操作内容を作業の流れに従って表示する。

【0062】

前記操作部 87 より前記操作ソフトウェア 91 を起動し、測定条件等を入力すると、前記送受信部 89 より指令信号が発信され、該指令信号は送受信部 75 に受信される。

**【0063】**

受信信号は演算処理部 76 に入力され、該演算処理部 76 は記憶部 77 に記録されている測定プログラムを起動する。

**【0064】**

測定が開始されると、先ず測量装置本体 21 の整準が行われ、続いて上述したと同様に測距、画像データの取得が行われる。取得された測距データ、画像データは前記送受信部 75 から送信され、前記送受信部 89 によって受信された後前記操作装置 85 に取込まれる。前記送受信部 75、前記送受信部 89 間の送受信は、通信用データを共通のプロトコルで確立されたデジタル信号で行う。

**【0065】**

尚、操作装置として汎用の操作装置 85 を用いた場合、測定した測距データ、画像データを操作装置 85 側の前記記憶装置 88 に記憶する様にすれば、大量のデータを記録可能であり、更に画像合成等のデータ処理を測量作業と並行して行え作業性が向上する。

**【0066】****【発明の効果】**

以上述べた如く本発明によれば、装置本体と該装置本体に着脱可能な操作装置とを有し、前記装置本体は測定対象物に向けて測定光を照射し、前記測定対象物からの反射光に基づいて位置を測定する測量装置に於いて、前記測定光を発し距離を測定する測距部と、画像を取得する為の撮像部と、前記測定対象物に測定光を向け、前記測定対象物からの反射光を受光部に向けると共に照射方向の画像を前記撮像部に向ける回動自在の反射ミラーと、該反射ミラーの回動位置を検知する検知手段と、少なくとも前記測距部、撮像部及び反射ミラーの回動位置を制御する制御部とを具備し、前記操作装置は前記撮像部の取得した画像を表示する表示部を備えたので、広範囲の連続した画像データの取得が可能であり、又、操作性、作業性に優れているという優れた効果を発揮する。

**【図面の簡単な説明】****【図 1】**

本発明の実施の形態を示す立断面図である。

**【図 2】**

本発明の実施の形態を示し、反射ミラーが回転された状態の立断面図である。

**【図 3】**

同前本発明の実施の形態を示す制御ブロック図である。

**【図 4】**

同前本発明の実施の形態での測量状態の説明図である。

**【図 5】**

他の実施の形態の制御ブロック図である。

**【図 6】**

他の実施の形態での操作装置の説明図である。

**【図 7】**

従来例の一部を破断した正面図である。

**【符号の説明】**

20	測量装置
21	測量装置本体
31	水平角エンコーダ
32	傾斜測定部
35	水平回動モータ
41	高低角エンコーダ
43	鉛直回動モータ
45	反射ミラー
48	小ミラー
49	ダイクロイックプリズム
51	画像受光部
53	画像取得用発光部
54	測距光発光部
55	測距光検出部
59	整準部
67	操作装置

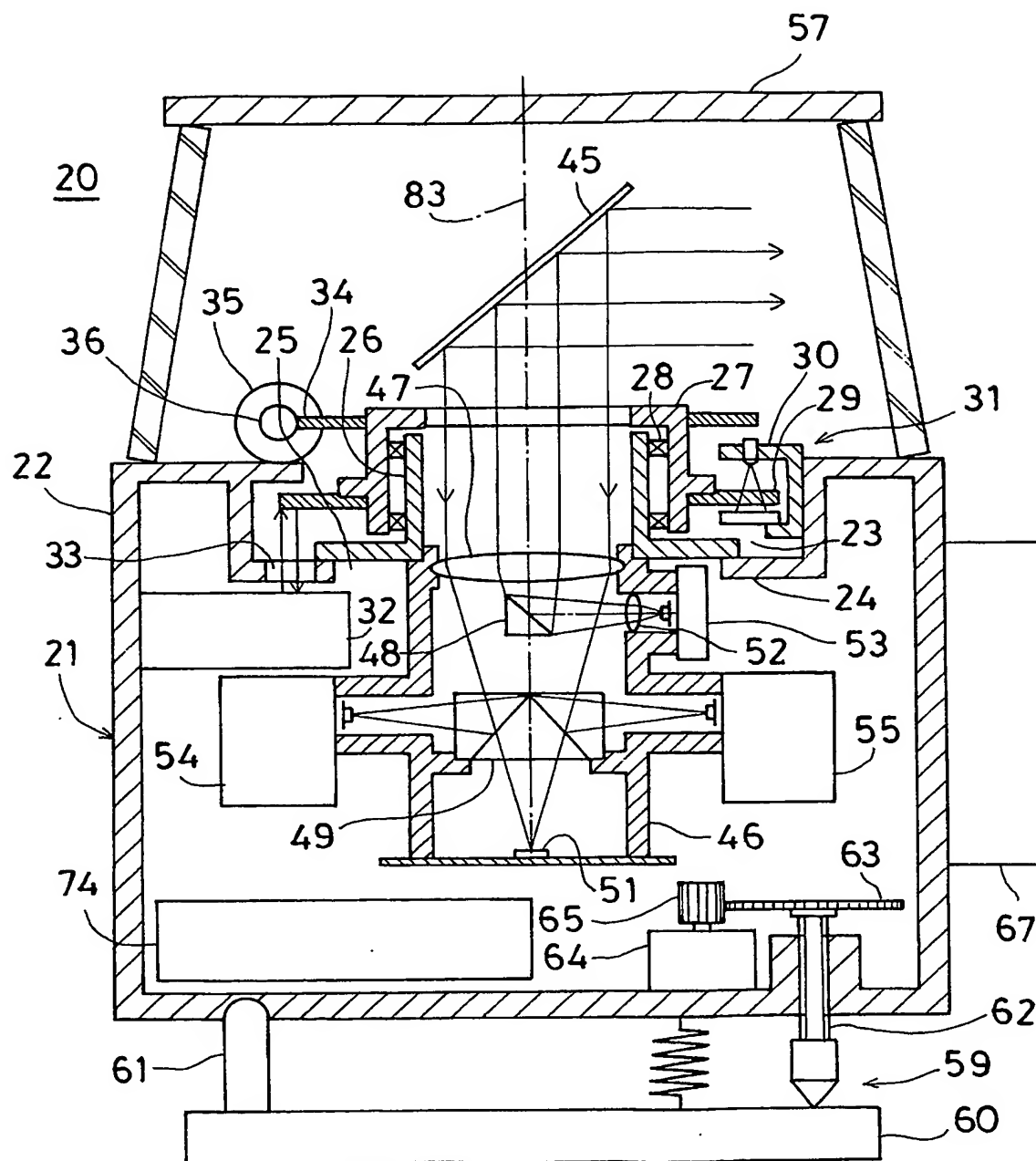


6 8	送受信部
6 9	操作部
7 0	表示部
7 5	送受信部
7 6	演算処理部
8 5	操作装置
8 6	表示部
8 9	送受信部

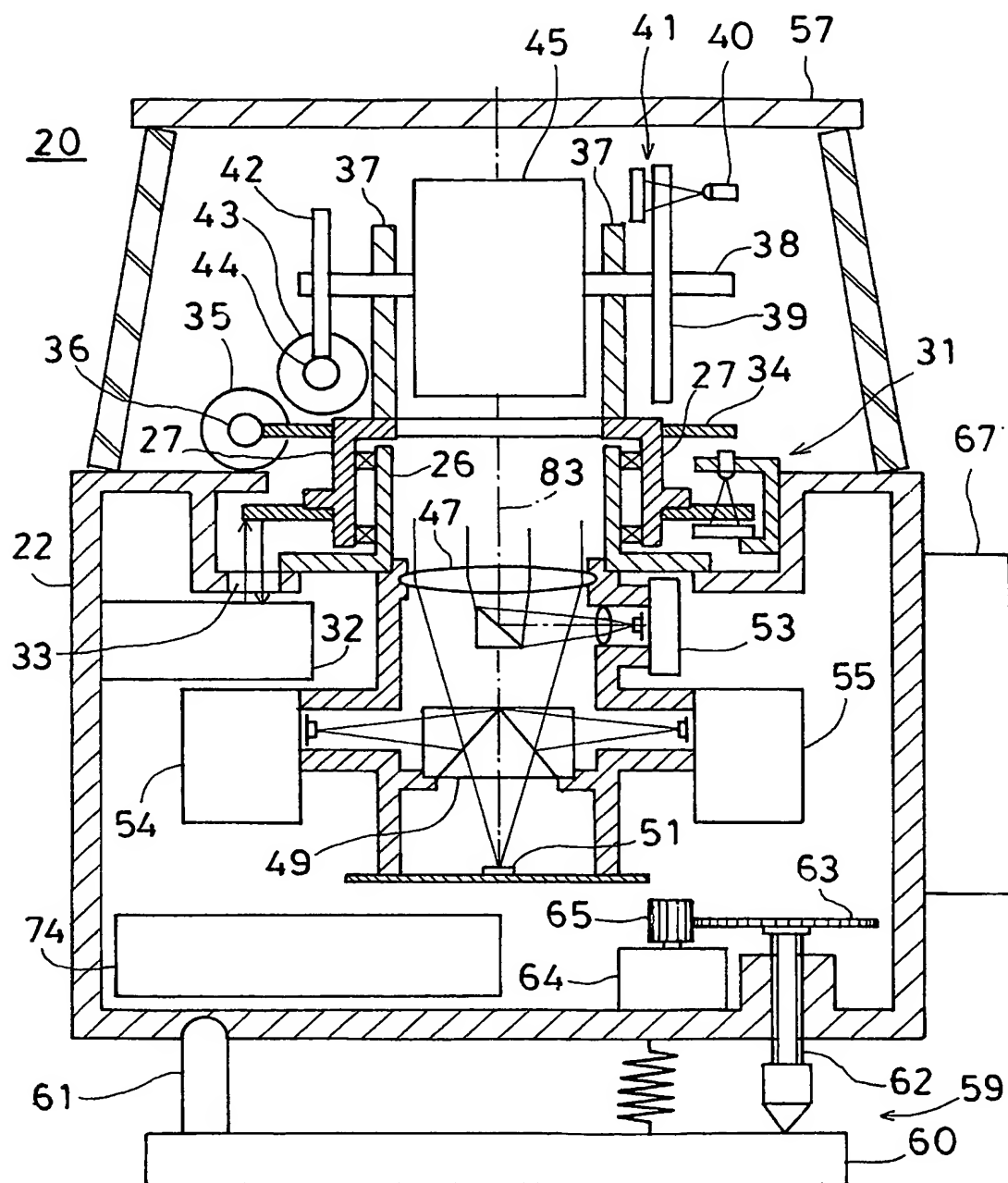
【書類名】

図面

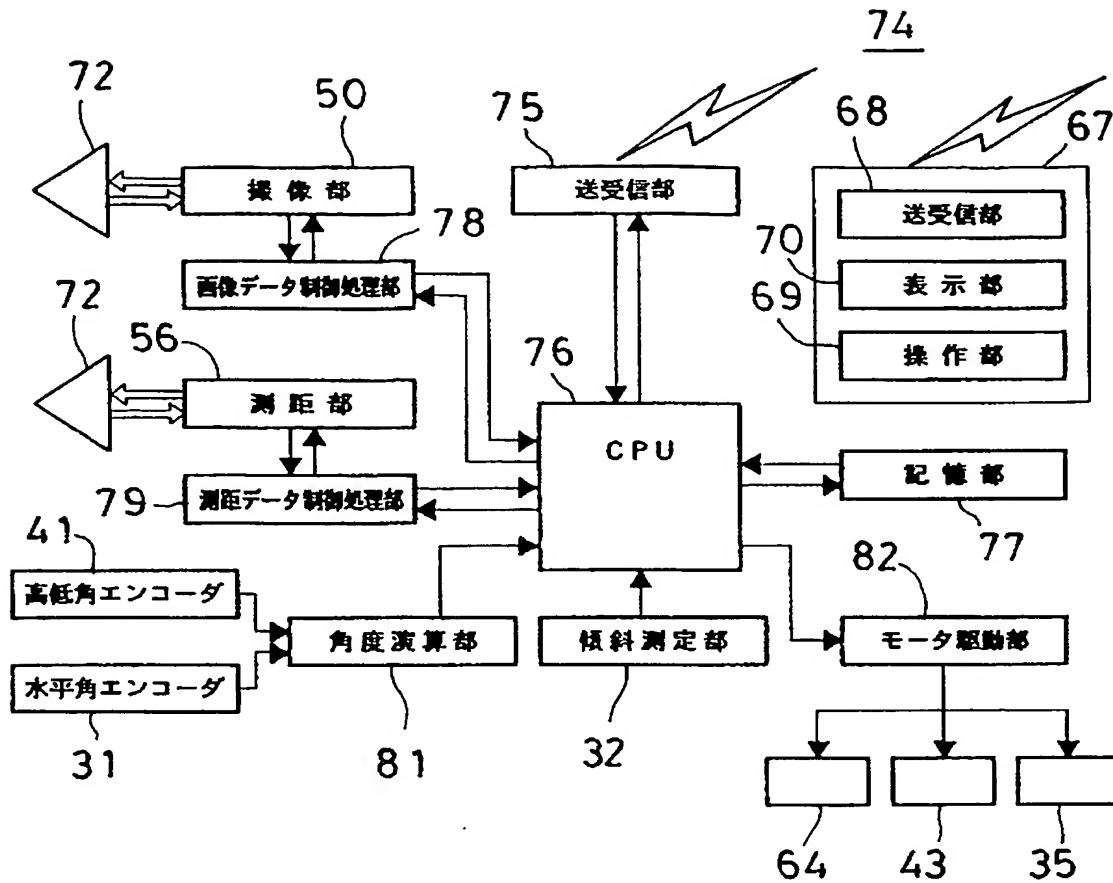
【図 1】



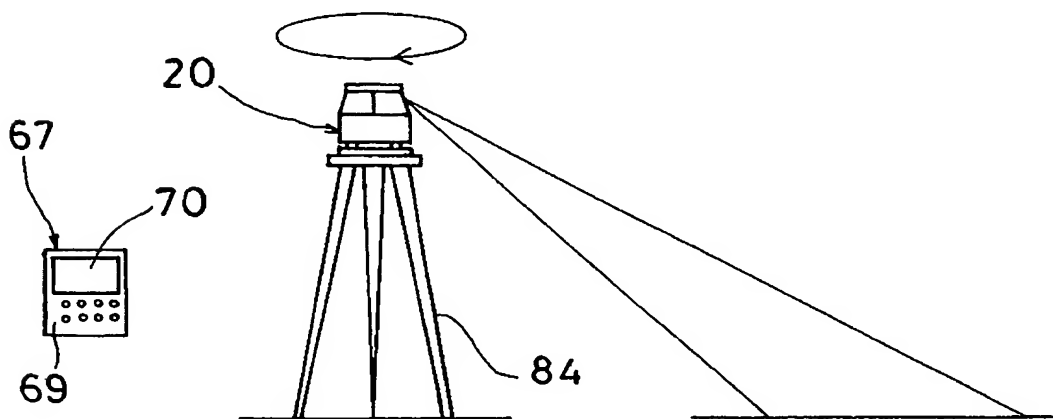
【図 2】



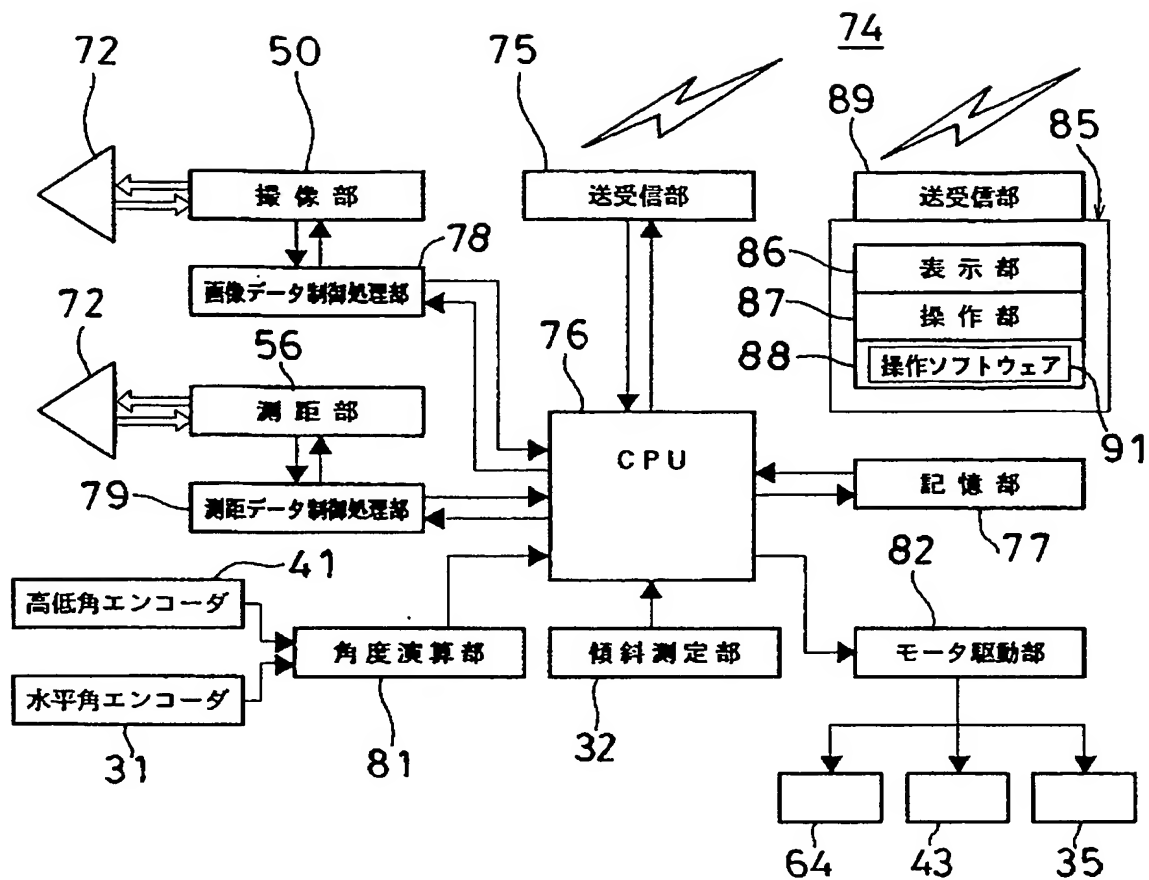
【図3】



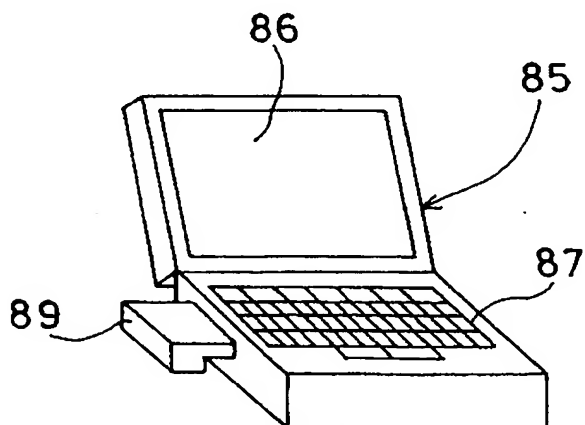
【図4】



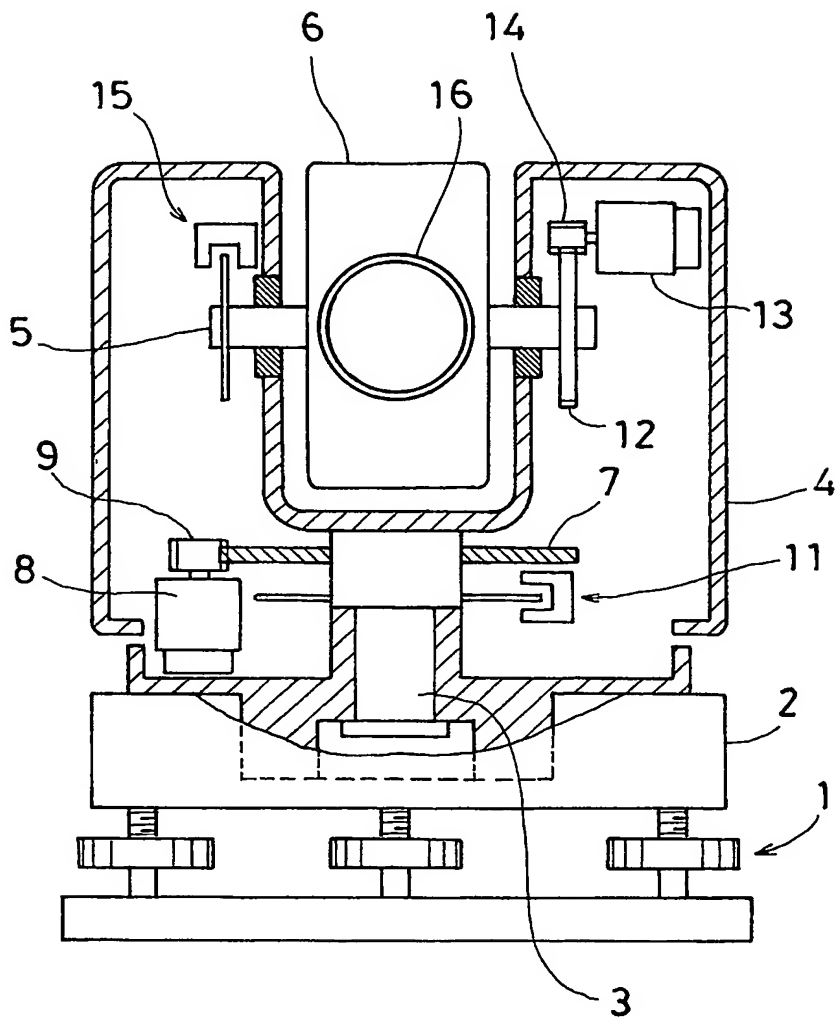
【図5】



【図6】



【図 7】



【書類名】

要約書

【要約】

【課題】

広範囲の連続した画像データの取得が可能であり、又、操作性、作業性に優れた測量装置を提供する。

【解決手段】

装置本体 21 と該装置本体に着脱可能な操作装置 67 とを有し、前記装置本体は測定対象物に向けて測定光を照射し、前記測定対象物からの反射光に基づいて位置を測定する測量装置 20 に於いて、前記測定光を発し距離を測定する測距部 54, 55 と、画像を取得する為の撮像部 51, 53 と、前記測定対象物に測定光を向け、前記測定対象物からの反射光を受光部に向けると共に照射方向の画像を前記撮像部に向ける回動自在の反射ミラー 45 と、該反射ミラーの回動位置を検知する検知手段 31 と、少なくとも前記測距部、撮像部及び反射ミラーの回動位置を制御する制御部 74 とを具備し、前記操作装置は前記撮像部の取得した画像を表示する表示部を備えている。

【選択図】

図 1

特願 2 0 0 2 - 2 5 8 1 0 8

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[ 0 0 0 2 2 0 3 4 3 ]

1. 変更年月日

1 9 9 0 年 8 月 8 日

[変更理由]

新規登録

住 所

東京都板橋区蓮沼町 7 5 番 1 号

氏 名

株式会社トプコン